



UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE SINALOA

FACULTAD DE CIENCIAS FÍSICO MATEMÁTICAS

FUENTE DIGITAL DE ALTO VOLTAJE, BASADO EN  
EMBOBINADO DE IGNICIÓN Y SISTEMA  
COCKROFT-WALTON

T E S I S

QUE PARA OPTAR POR EL GRADO DE:

**Licenciado en Electrónica**

PRESENTA:

**Juan Francisco Verdugo Arredondo**

DIRECTOR:

Carlos Duarte Galván  
Christian Valerio Lizárraga

Culiacán, Sinaloa, 2017



*A mis padres, Martha Aidé Arredondo Solís y Francisco Verdugo Fierro. A mis  
hermanos Dulce Esmeralda Verdugo Arredondo y Néstor Javier Espino Arredondo.  
Por ayudarme a crecer en cada aspecto de mi vida.  
Yo.*



# Reconocimientos

---

También quiero agradecer a mis grandes maestros que me enseñaron que la sabiduría se encuentra en la motivación y el trabajo duro, Carlos Duarte Galvan, Cristian Valerio, Dr. Millan, etc..

A mi Universidad y sus instituciones, por abrirme las puertas a esta gran casa de estudio, al parque de innovación tecnológico, por haberme formado de la mejor manera posible y por la infinidad de oportunidades que se abren tras el conocimiento que se me ha otorgado. Sin mas ¡gracias!



# Declaración de autenticidad

---

Por la presente declaro que, salvo cuando se haga referencia específica al trabajo de otras personas, el contenido de esta tesis es original y no se ha presentado total o parcialmente para su consideración para cualquier otro título o grado en esta o cualquier otra Universidad. Esta tesis es resultado de mi propio trabajo y no incluye nada que sea el resultado de algún trabajo realizado en colaboración, salvo que se indique específicamente en el texto.

Juan Francisco Verdugo Arredondo. Culiacán, Sinaloa, 2017





# Índice general

---

Índice de figuras	IX
Índice de tablas	XI
<b>1. Resumen</b>	<b>1</b>
1.1. Antecedentes y justificación . . . . .	2
1.2. Planteamiento del problema . . . . .	4
1.3. Hipótesis y objetivos . . . . .	4
1.3.1. Objetivo General . . . . .	4
1.3.2. Objetivo Particular . . . . .	4
1.3.3. Hipótesis . . . . .	5
1.4. Estructura de la tesis . . . . .	5
<b>2. Marco teórico</b>	<b>7</b>
2.1. Calculo de capacidad de corriente en pistas de circuitos impresos . . . . .	7
2.2. Ruidos e interferencias . . . . .	11
2.2.1. Ruidos en micro-controladores y sistemas digitales . . . . .	11
2.3. Fuente de voltaje lineal . . . . .	13
2.3.1. Transformador . . . . .	13
2.3.2. Rectificador . . . . .	13
2.3.3. Filtro . . . . .	13
2.3.4. regulador . . . . .	13
2.3.5. carga . . . . .	13
2.4. Disipadores de calor . . . . .	14
2.5. Micro-controlador . . . . .	14
2.6. Inversores de voltaje . . . . .	14
2.7. Bobina de ignición . . . . .	14
2.8. Fuentes de alto voltaje mas comunes . . . . .	14
2.9. Multiplicador de voltaje Cockcroft-Walton . . . . .	14
<b>3. Metodología</b>	<b>15</b>
3.1. Diseño del hardware . . . . .	17
3.1.1. Hardware de interface . . . . .	17

## ÍNDICE GENERAL

---

3.1.2. Hardware de inversor de voltaje . . . . .	17
3.2. Firmware . . . . .	21
3.2.1. Interface gráfica . . . . .	21
3.3. Sección en color azul . . . . .	34
3.3.1. Subsección . . . . .	34
3.3.2. Otra subsección . . . . .	35
<b>4. Análisis de Resultados</b>	<b>37</b>
4.1. Resultados . . . . .	37
<b>5. Conclusiones</b>	<b>39</b>
<b>A. Código/Manuales/Publicaciones</b>	<b>41</b>
A.1. Apéndice . . . . .	41

# Índice de figuras

---

2.1. Calculo de ancho de pistas 1 . . . . .	9
2.2. Calculo de ancho de pistas 1 . . . . .	10
2.3. Condensador Bypass . . . . .	12
2.4. Condensador Bypass . . . . .	12
2.5. estructura fuente lineal . . . . .	13
3.1. Topologia de fuente de alto voltaje . . . . .	16
3.2. Topologia de fuente de alto voltaje . . . . .	18
3.3. Topologia de fuente de alto voltaje . . . . .	20
3.4. Pantalla 1 . . . . .	23
3.5. Pantalla 1 . . . . .	26



# Índice de tablas

---

3.1. Parámetros dinámicos del carro-péndulo . . . . .	34
---	----



---

## Capítulo 1

# Resumen

---

El trabajo de esta tesis consiste en el desarrollo de una fuente de alto voltaje y bajo ruido para la implementación en un acelerador de partículas tipo lineal, mediante la utilización de un sistema de inversor de voltaje y un rectificador del tipo multiplicador, Cockcroft–Walton, así como también un control del sistema con lazo cerrado e interfaces gráficas para el usuario.

Durante el desarrollo del sistema de alto voltaje se realizó el diseño, la simulación, la fabricación y la validación de los datos proporcionados por el sistema, tomando en cuenta la optimización en el uso de componentes para obtener una reducción en el costo de la fabricación del sistema de alto voltaje.

Obteniendo como resultado un sistema de bajo costo, el cual puede generar alto voltaje de mediana potencia y bajo ruido, obteniendo una comparación entre fuentes de alto voltaje comerciales implementadas en aceleradores de partículas y reactores nucleares de baja potencia.

Como resultado de esta tesis se muestra una comparación entre el diseño realizado y una fuente de alto voltaje comercial llamada... las cuales han sido sometidas a cargas similares a las utilizadas en aceleradores de partículas.

### 1.1. Antecedentes y justificación

Uno de los mayores avances tecnológicos de la humanidad ha sido el desarrollo de aceleradores de partículas, ya que tienen grandes aplicaciones en las áreas médicas, militares y alimentarias. Podemos hacer referencia, en medicina, a un echo actual, el veinte por ciento de los fármacos radiactivos que se inyectan en los pacientes son producidos en aceleradores del tipo Ciclotrones. Los cuales aceleran los protones típicamente a energías de 40 MeV. Estos aceleradores son diseñados para funcionar de manera confiable produciendo haces de alta intensidad con un mínimo de intervención humana, he allí la meta en esta tesis.

En el pasado la radio terapia hacia uso extendido de agujas de radio o rayos gamma de cobalto radioactivo, la desventaja de este tipo de maquinaria es que tienen que tener un funcionamiento ininterrumpido, y con el pasar del tiempo su energia decae y es necesario cambiar la fuente radioactiva y resguardarla del medio ambiente, la cual representa un peligro para la humanidad y un problema sin solución actual, ya que la contaminación es latente.

Otro de los tantos ejemplos de las aplicaciones de estas tecnologías es en la rama de la fusión nuclear, ya que estas requieren fuentes de alto voltaje para su funcionamiento, en Mexico existe desarrollo en esta área. En la parte experimental, en 1978 se inició un proyecto mexicano de fusión termonuclear y, en 1983, se propuso el diseño de una pequeña máquina experimental llamada “Novillo”. Este (pequeño) Tokamak fue diseñado y construido por trabajadores mexicanos del ININ en el Centro Nuclear de Salazar, México. La continuación de los trabajos de investigación en el Tokamak Novillo, permitirá que el país se reincorpore a una de las áreas de investigación en Física de Plasmas más prometedoras para el futuro energético. La infraestructura existente y la experiencia adquirida, permitirán contribuir al desarrollo de una futura aplicación de la energía nuclear de fusión, la cual será una fuente alterna de energía en el presente siglo. La continuación de las investigaciones en fusión permitirá a los investigadores del ININ, el ingreso a programas bajo el auspicio del Organismo Internacional de Energía Atómica y a un futuro mediano, el ingreso a los trabajos relacionados con los proyectos ITER e IGNITOR. (fuente: <http://www.inin.gob.mx/temasdeinteres/fusionnuclear.cfm>).

Bajo la premisa de la ventaja del desarrollo tecnológico de los aceleradores de partículas para nuestro país, es necesario comenzar los estudios en estos temas, ya que las posibilidades de aplicación son bastas y de suma importancia. Con el pasar del tiempo las aplicaciones han aumentado considerablemente, desde ramas de la medicina como ya lo mencionamos, hasta sistemas de aislamiento por campo magnético de plasmas y sistemas para aumentar temperaturas hasta puntos de fusión para sistemas de generación de energía en plantas de fusión nuclear, los mexicanos han apostado por la participación en el desarrollo de estas tecnologías.



Este trabajo de tesis pretende dar un pequeño acercamiento a temas relacionados con los ya antes mencionados, mediante el desarrollo de la instrumentación de una fuente de alto voltaje para un acelerador de electrones lineal, el cual se divide en varias etapas de desarrollo, la primera es el sistema de fuentes, nos basaremos en el desarrollo echo por Cockroft-Walton (CW) (1932) combinado con un inversor de voltaje a alta frecuencia incidente en un embobinado de ignición controlado digital mente mediante un microcontrolador a lazo cerrado, el cual cuenta con una comunicación PC-HPW (HIGH POWER SUPPLY), permitiendo al usuario, mediante una retroalimentación, configurar la fuente de voltaje a los parámetros deseados, así como también guardar un registro en las variaciones de corriente y voltaje a la que nuestra fuente es sometida.

### 1.2. Planteamiento del problema

Hoy en día el desarrollo de tecnologías que involucran aceleradores de partículas esta cada vez mas presentes en la vida diaria, en México ya existe participación en desarrollo de gran nivel, como lo es el Instituto de Investigaciones Nucleares (ININ) y distintos laboratorios de gran importancia en nuestro país, lo cual brinda la posibilidad a los investigadores de involucrarse en este tipo de desarrollo para poder satisfacer las necesidades que se requieren.

El uso de aceleradores de partículas para aplicaciones medicas ha tenido gran auge en los últimos años, ya que las ventajas que tienen sobre las fuentes radioactivas son bastas, este echo da la oportunidad a las universidades de preparar expertos en estos temas y diseñar maquinaria a medida, que cumpla las exigencias de la región. Aunque ya existen trabajos referentes a fuentes de alto voltaje, generación de electrones mediante telurio y detectores de estos mismos, la curva de aprendizaje necesaria para especializarse en estos temas es grande y dejar un precedente en nuestro país es necesaria y muy útil, es por ello que estas investigaciones son de gran importancia.

### 1.3. Hipótesis y objetivos

#### 1.3.1. Objetivo General

Este trabajo tiene por objetivo desarrollar una fuente de alto voltaje de hasta 20 KV y 180 W de potencia, capaz de trabajar con los requerimientos necesarios para un acelerador de partículas lineal.

#### 1.3.2. Objetivo Particular

- Desarrollo de fuente estable de alto voltaje.
  - Diseño de fuente de voltaje a 12V, 180W y bajo ruido.
  - Simulación de fuente de voltaje a 12V.
  - Construcción de fuente de voltaje 12V.
  - Interfaces gráficas para control de inversor.
  - Diseño de driver generador de PWM bipolar para inversor.
  - Simulación de driver generador de PWM bipolar
  - Construcción de driver generador PWM bipolar.
  - Diseño de interfaces graficas para control de inversor

### **1.3.3. Hipótesis**

El diseño adecuando de un sistema de generación de alto voltaje nos permite llevar acabo experimentos y diseño de maquinaria necesaria en aceleradores de partículas, con el cual se podrá desarrollar tecnología aplicada en esta área.

## **1.4. Estructura de la tesis**

Este trabajo está dividido en XX capítulos. Al principio se encuentra el desarrollo de un trabajo de tal cosa xx este es un ejemplo.

Finalmente se encuentra la parte de... vamos a seguir con mas comentarios, la parte del comentario comentario comentario nuevo, este sera el tercer comentario de prueba.



---

## Capítulo 2

# Marco teórico

---

### 2.1. Cálculo de capacidad de corriente en pistas de circuitos impresos

Antes de comenzar con la fabricación de un diseño de PCBs se debe de considerar el tamaño de pistas necesarios para el manejo de corrientes para cada circuito desarrollado, por esa razón mediante un análisis empírico se debe avanzar en el diseño.

En la actualidad los requerimientos de corriente llevan al límite la capacidad de reducir el ancho de las pistas y espacios debido a que se desarrollan componentes cada vez más pequeños y sistemas igualmente más compactos, esto obliga al desarrollador a adaptarse a estos nuevos requerimientos.

Para encontrar una solución a esta eventualidad es necesario recurrir a estudios en estos temas que nos permita acercarnos al límite y para ello debemos de considerar todos los parámetros que influyan en nuestro sistema, obteniendo así resultados más precisos. En nuestro caso nos basaremos en los gráficos publicados en el IPC2152 “Standard for Determining Current Carry Capacity in Printed Board Design” en 2009, este estándar es ampliamente utilizado en muchos proyectos que requieran este tipo de análisis.

Para el correcto entendimiento de los procesos que influyen en las pistas por el paso de la corriente debemos de recordar que el paso de la corriente por un conductor produce en este una caída de potencial que esta gobernada por la ley de OHM ( $R=V/I$ ), esta caída de potencial se disipa en forma de calor por el efecto Joule  $Q = I^2 R t$ . En nuestro el conductor es nuestra pista, su resistencia depende de varios factores, pero lo principal es su sección (ancho x espesor) y su longitud. El efecto térmico es en realidad el que nos interesa conocer al momento del dimensionamiento de la PCB. Por esta razón, para poder calcular una capacidad de transporte de corriente, hay que analizarlo en

## 2. MARCO TEÓRICO

---

términos de incremento de temperatura. Fijando como un incremento maxico admisible.

Existen algunos parámetros que se deben de considerar importantes de conocer, ya que los mismos alteran o modifican el comportamiento termico de la pista, afectando de manera significativa, los mas importantes son:

- Corriente eléctrica que circula.
- Tipo de material base.
- Calculo de corriente de pistas.
- Sección de la pista.
- Espesor del laminado de cobre.
- Espesor de la placa.
- Presencia de planos de tierra o grandes áreas de cobre.
- Ambiente de aplicación (gabinete, forzadores de aire, vacío, etc.)

Considerar todos estos parámetros en un modelo es bastante complicado, tanto que, en sí, el estándar fue fijado por medio de ensayos y presentando los resultados en forma de curvas. Mediante estos datos empíricos se hace una aproximación que se acerque al límite que deseamos, tomando en cuenta que es importante sobredimensionar dichos límites.

El cálculo que se realiza se basa en el fijado de una variación máxima de temperaturas admisibles. La variación térmica se define como un aumento de temperatura por encima de la temperatura inicial que experimenta el conductor.

Para el cálculo se requieren los gráficos ya antes mencionados que son dos. El primer grafico es una de las tres entradas y se trata de una serie de curvas que corresponden a los incrementos de temperatura desde diez a cien grados centígrados. En el eje de las ordenadas se grafica la corriente máxima en amperes y en el de las abscisas obtenemos la sección de la pista en milésimas de pulgada cuadrada. El segundo grafico tiene de igual manera tres entradas y en esta se centra en el espesor del cobre, adoptando los valores típicos en los que se fabrican las PCBs, llegando desde 0.5 hasta 3 Oz/ft<sup>2</sup>.

Los cálculos necesarios son sencillos y claros de realizar, para ello necesitaremos los siguientes datos:

- Corriente máxima a soportar.
- Incremento máximo de temperatura admisible.

## 2.1 Cálculo de capacidad de corriente en pistas de circuitos impresos

- Espesor de cobre del material utilizado.

Utilizando el valor de corriente nos ubicamos en el gráfico 1 por el eje de las ordenadas y proyectamos el valor en forma paralela al eje de las abscisas hasta interceptar la curva que corresponde a la temperatura máxima admisible, luego tomamos el punto en las ordenadas hasta obtener el valor de las abscisas que le corresponde. Ese valor es el valor de la sección cuadrada que debe tener la pista.

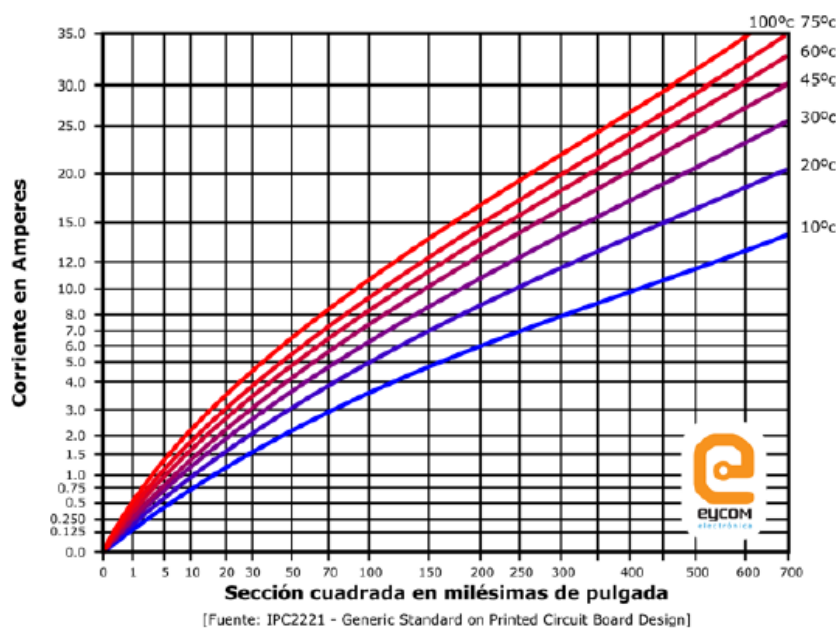


Figura 2.1: Cálculo de ancho de pistas 1

## 2. MARCO TEÓRICO

---

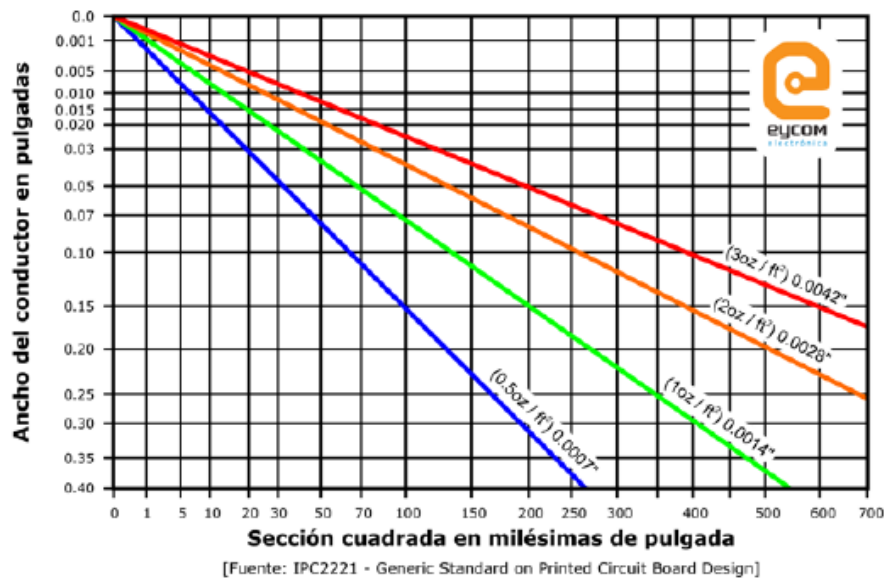


Figura 2.2: Cálculo de ancho de pistas 1



## 2.2. Ruidos e interferencias

### 2.2.1. Ruidos en micro-controladores y sistemas digitales

En particular no existe una forma tal cual para evitar ruidos en nuestros sistemas electrónicos, sino más bien dependiendo de las características de los proyectos se siguen distintos arreglos que mejoran la calidad de las señales que muchas veces, sin el trato adecuado pueden afectar a microcontroladores, PICs o distintos sistemas digitales o analógicos que se presenten.

Cuando diseñamos un circuito en general, es probable que funcione correctamente en un simulador o en el Protoboard, pero al momento de accionar o activar cargas de potencia o en señales de alta frecuencia los problemas de ruidos aparecen y las afectaciones pueden llegar a distorsionar una señal o causar estragos en nuestros componentes o cargas.

Debemos aclarar que los ruidos electrónicos, no afectan a todos los circuitos por igual, debemos de considerar el tipo de electrónica que estamos desarrollando, entre las que se encuentran circuitos de potencia, de alta frecuencia, componentes como microcontroladores, FPGAs, PICs, etc. que requieren estabilidad en alimentaciones o entradas. Considerando esto la eliminación de ruidos puede ser algo simple como condensadores cerámicos o electrolíticos, hasta la necesidad de realizar arreglos complicados.

En nuestro caso estaremos accionando transistores, MOSFETs, bobinas y componentes que requieren grandes consumos de corriente, es por ello que necesitamos tomar en cuenta ciertos aspectos para evitar que dicho ruido afecte al sistema en general o a componentes en específicos claves como el microcontrolador o el sistema de conexión al computador que se estará manejando.

Para resolver el problema con los ruidos electrónicos, debemos de actuar de forma pro-activa, es decir, tener en cuenta todos los detalles importantes de operación de nuestro circuito, antes de construirlo de forma definitiva. Para ello tenemos que tomar en cuenta que nuestro micro-controlador es un elemento digital y se deben de tomar todos los cuidados para un óptimo funcionamiento.

Teniendo en cuenta lo antes mencionado nos apegaremos a una lista de requerimientos que nuestro circuito deberá de cumplir para obtener el menor ruido posible. Nos concentraremos en esta primera lista en requerimientos necesarios para componentes digitales como micro-controladores.

- Utilizar un condensador Bypass (0.1uF) entre los pines de alimentación y tierra del microcontrolador y de cada circuito integrado que componga al sistema.

## 2. MARCO TEÓRICO

---

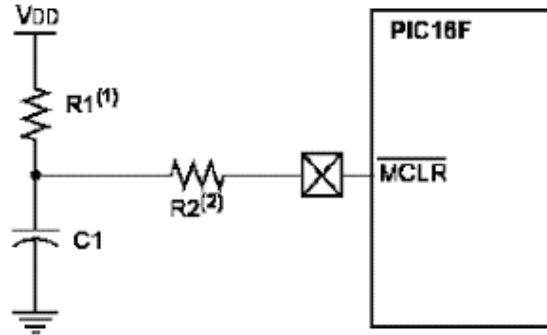


Figura 2.3: Condensador Bypass

- Evitar dejar pines sin conexión. Llevarlos a GND, programando dichos pines como salidas y otorgándoles un valor de 0.
- Utilizar condensadores de aterrizado del cristal.
- Utilizar Reset por Hardware, ya que este es más efectivo y estable, que el Reset por software.
- Si el microcontrolador debe leer botones, pulsadores y/o interruptores. Conecte un condensador de 0.1uF entre el pin de entrada y tierra (GND), para eliminar el efecto “antena”, que producen los pines de entrada, del microcontrolador.

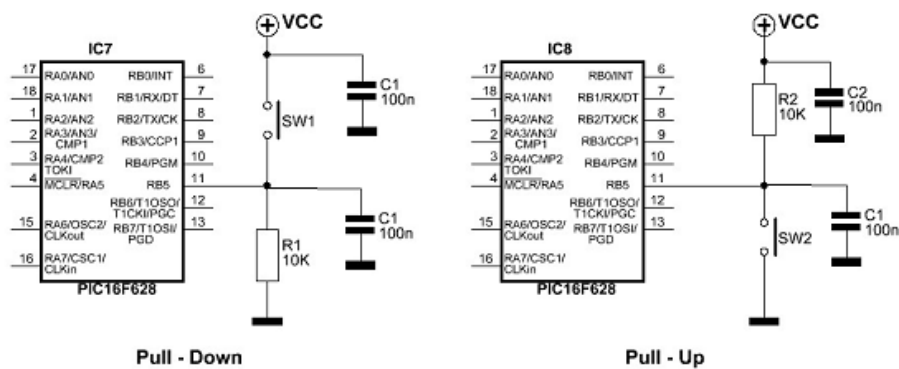


Figura 2.4: Condensador Bypass

Para circuitos mas complejos se deben de llevar acabo ciertas consideraciones dependiendo de los niveles de potencia a manejar. En nuestro caso

## 2.3. Fuente de voltaje lineal

Es común en proyectos de electrónica no especializados la utilización de diferentes tipos de fuentes de voltaje, entre las que se encuentran fuentes lineales, conmutadas, boost o tipo buck y los problemas que puede causar la falta de atención en este punto tan crucial puede afectar los resultados finales de un proyecto. Es por ello que se necesita conocer los principios fundamentales que reinan a este tipo de sistemas que gobernarán el comportamiento de nuestro proyecto al nivel más básico.

La fuente de voltaje lineal consiste en un sistema sencillo y estructurado, el cual se diseña en diferentes configuraciones en cada módulo a partir del tipo de carga que requiere el proyecto. Para ello podemos observar en la figura 2.5 de manera ilustrativa el orden de la estructura básica de una fuente lineal.



**Figura 2.5:** estructura fuente lineal

De manera independiente podemos analizar cada aspecto presentado en la imagen, el cual, de uno en uno se va realizando un análisis para definir los valores y topologías que satisfacen las necesidades requeridas. Tomando en cuenta lo mencionado podemos comenzar a definir las ecuaciones y modelos existentes.

### 2.3.1. Transformador

El transformador es un dispositivo electrónico que nos permite transformar una tensión alterna de entrada en una tensión alterna de salida de distinto valor. La principal ventaja que tienen los transformadores es su alto rendimiento. En la figura 2 se puede ver un esquema de un transformador

### 2.3.2. Rectificador

### 2.3.3. Filtro

### 2.3.4. regulador

### 2.3.5. carga

**2.4. Disipadores de calor**

**2.5. Micro-controlador**

sda

**2.6. Inversores de voltaje**

**2.7. Bobina de ignición**

das

**2.8. Fuentes de alto voltaje mas comunes**

**2.9. Multiplicador de voltaje Cockcroft-Walton**

fgdgf

---

## Capítulo 3

# Metodología

---

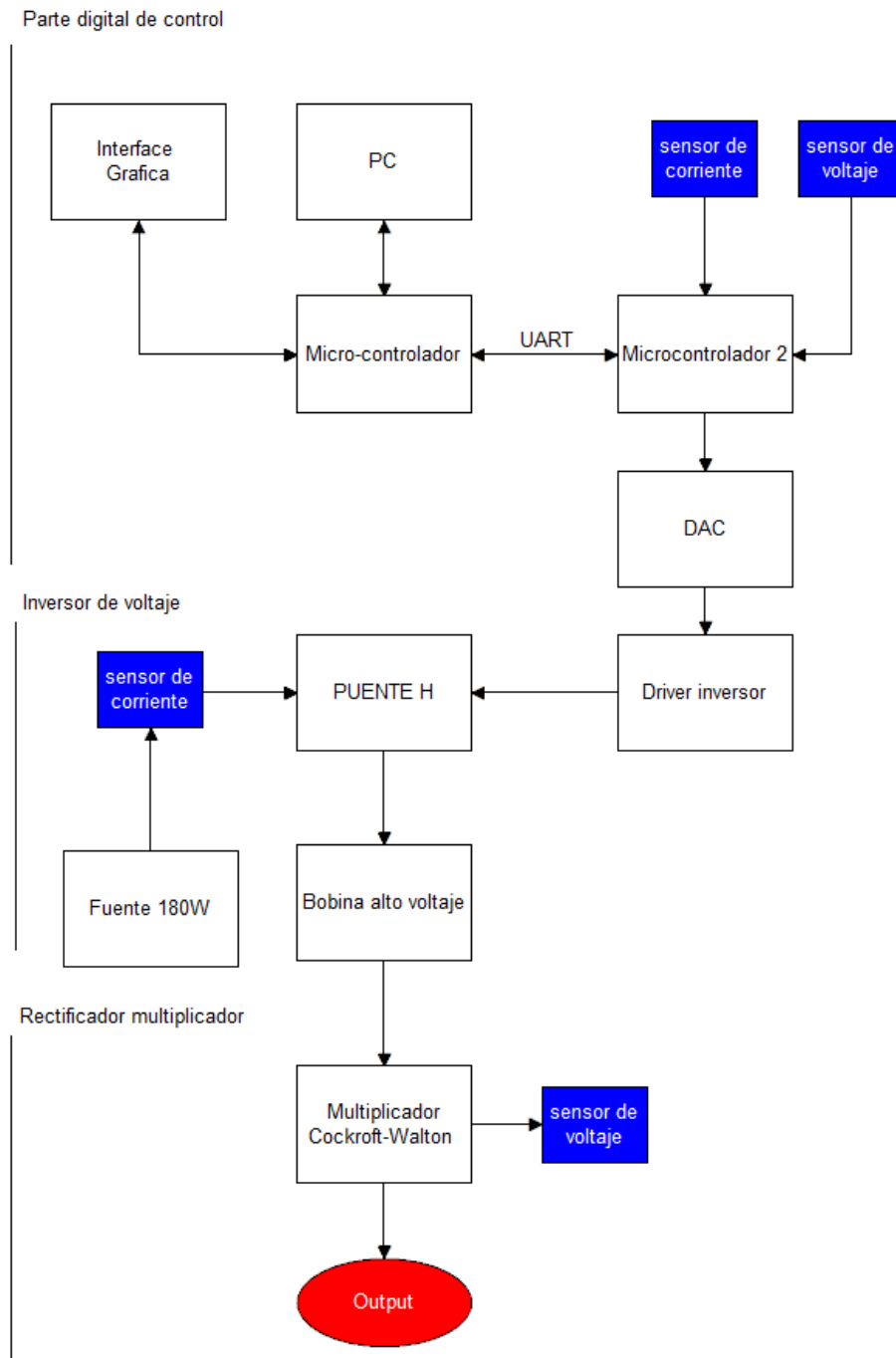
En este capítulo se expone todo el desarrollo de la fuente de alto voltaje en cuestión, diseño del sistema, fabricación del sistema, diseño del firmware del micro controlador, implementación y por último el método experimental.

El sistema esta compuesto por tres partes, hardware y firmware, el hardware se compone de tres partes como vemos en la figura 3.1: parte digital de control, inversor de voltaje y rectificador multiplicador.

Por otro lado el firmware consiste en los programas que realizan el control de la generación de alto voltaje por medio de dos micro-controladores, el primero se encarga del ambiente gráfico al que el usuario tiene acceso, el segundo realiza un senseo de voltajes, corrientes y protecciones necesarias para el correcto funcionamiento del sistema en general, así como también un control para el inversor de voltaje, mediante la implementación de un DAC (Digital Analog Converter) el cual inside en el driver del inversor y controla la salida de alto voltaje.

### 3. METODOLOGÍA

---



**Figura 3.1:** Topologia de fuente de alto voltaje

## 3.1. Diseño del hardware

El sistema de generación de alto voltaje esta dividido en una serie de subsistemas los cuales tienen una función específica, dichos subsistemas se muestran en la figura 3.1.

la figura 3.1 muestra un diagrama a bloques de la estructura general del hardware que conforma el sistema de generación de alto voltaje, el cual esta compuesto, desde la parte superior a la inferior, primeramente por bloques relacionados con el control digital del sistema, este bloque se encarga de las interfaces para el usuario así como también de el control e instrumentación de los diferentes sensores, el siguiente conjunto de bloques representan la electrónica encargada de la inversión de voltaje y por ultimo tenemos la rectificación.

### 3.1.1. Hardware de interface

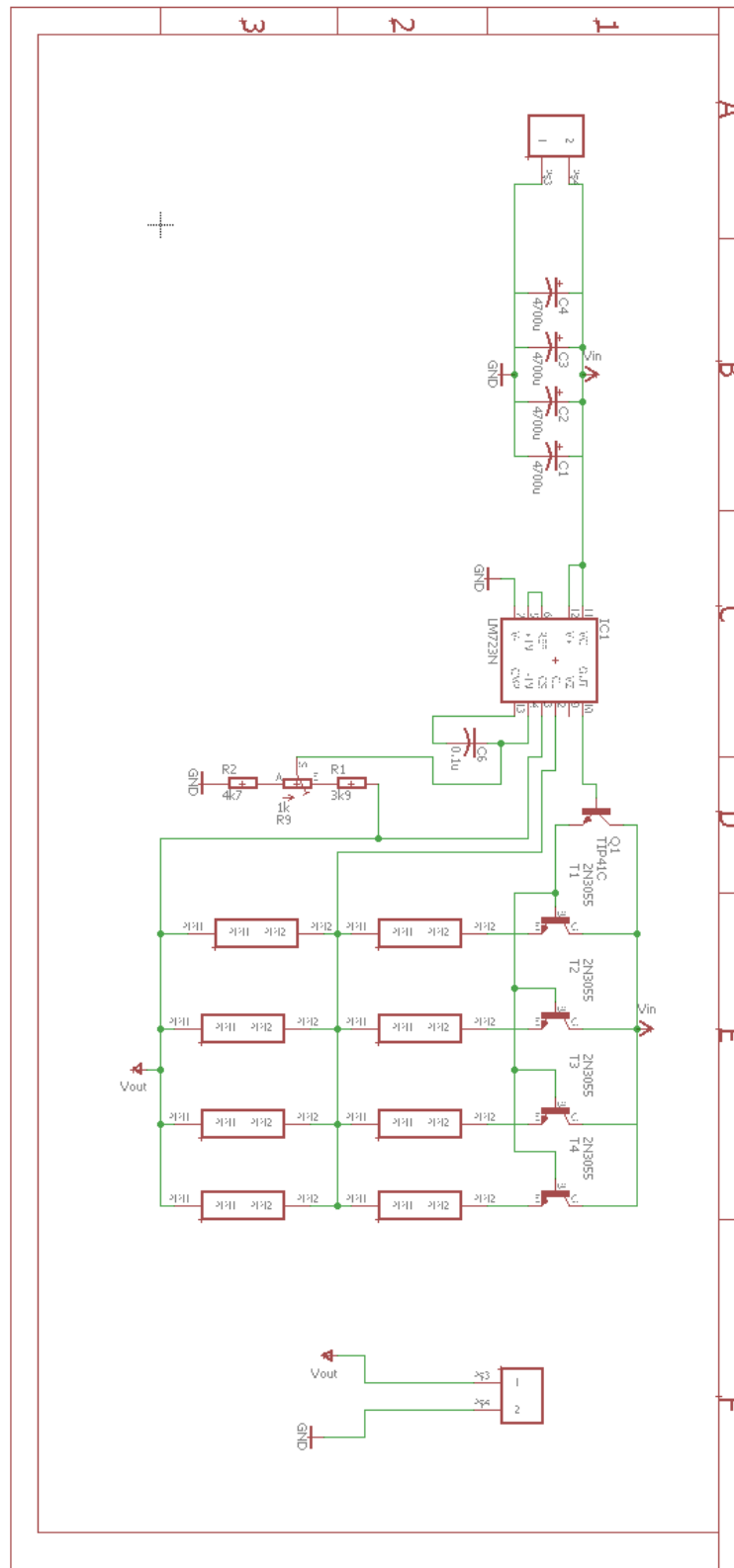
Para el desarrollo de la interface gráfica se a utilizado un microcontrolador ATMEGA2560, implementado por la facilidad de programación y los tiempos cortos para la conclusión de este proyecto. Mediante su placa de desarrollo de prototipos se ha utilizado el hardware de dicha placa y ahorrado tiempo de desarrollo.

Para la parte del segundo micro-controlador se ha trabajado en el ATMEGA328, el cual mediante un sensor de corriente, una sonda de alto voltaje y un DAC7565 se controla el inversor de voltaje.

### 3.1.2. Hardware de inversor de voltaje

Esta sección consiste en varias etapas de desarrollo, para ello primero se ha desarrollado una fuente de voltaje de 180W, que es el primer circuito a analizar. Podemos observar en la figura 3.2 el diseño propuesto. El cual esta conformado por el regulador de voltaje LM723 en modalidad fuente de voltaje por modalidad de paso.

### 3. METODOLOGÍA



**Figura 3.2:** Topología de fuente de alto voltaje

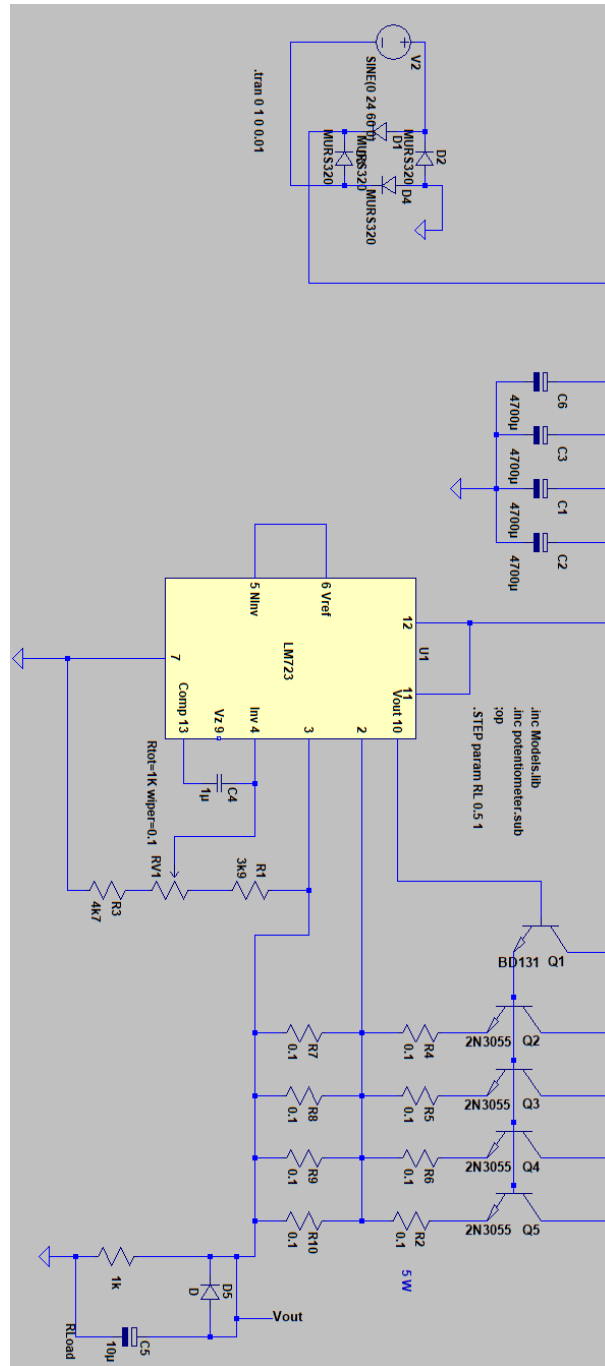


Se ha simulado esta fuente de voltaje en el programa LTSPICE con la finalidad de encontrar el voltaje RMS teórico en nuestra salida con diferentes cargas, ya que se busca el menor ríson posible en nuestra salida final. Podemos observar en las figuras nuestra distribución de error y mediante ellas podemos hacer una comparación con el sistema en físico.

Mediante ROOT CERN se ha creado una distribución gaussiana del voltaje RMS para tres cargas diferentes, sin carga, a 9.6W y a 19.2w mediante estas mediciones podemos calcular la eficiencia de nuestra fuente de voltaje con la ecuacion XXX.

[Poner aquí las ecuaciones y evaluarlas con los resultados de las simulaciones y de las mediciones]

### 3. METODOLOGÍA



**Figura 3.3:** Topología de fuente de alto voltaje

## 3.2. Firmware

### 3.2.1. Interface gráfica

Para el desarrollo de la interface grafica se ha realizado en el ambiente de programación de Arduino, intentando la utilizacion de la menor cantidad de librerias de autoria no propia y siguiendo algunas reglas de programacion basicas para micro-controladores como lo es la no utilizacion de los comandos delay. Dicho código se divide en varias secciones, para el cual solo se utilizaron las siguientes librerías:

```
#include <UTFT.h>
#include <URTouch.h>
```

En la siguiente figura podemos observar la topologia del firmware que se ha desarrollado.

Todo el código esta dividido en funciones, las cuales llamamos en nuestro LOOP, tratando siempre de cumplir con las siguientes características: no utilización de la función delay, no utilización de ciclos que dependa de alguna condición externa, utilizar el menor código posible para una acción. Las funciones que se utilizaron para la el despliegue de información de la primera pantalla fue el siguiente:

```
void botones1(){
    myGLCD.setFont(BigFont);
    for (x=0; x<3; x++)
    {
        myGLCD.setColor(0, 0, 255);
        myGLCD.fillRect (200, 10+(x*55), 310, 60+(x*55));
        myGLCD.setColor(255, 255, 255);
        myGLCD.drawRoundRect (200, 10+(x*55), 310, 60+(x*55));
    }
    for (x=0; x<2; x++)
```

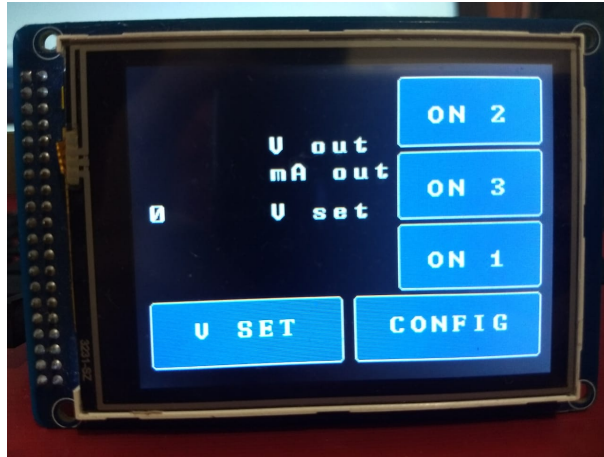
### 3. METODOLOGÍA

---

```
{
    myGLCD.setColor(0, 0, 255);
    myGLCD.fillRect (10+(x*155), 175, 155+(x*155), 225);
    myGLCD.setColor(255, 255, 255);
    myGLCD.drawRect (10+(x*155), 175, 155+(x*155), 225);
}
myGLCD.setBackgroundColor(0, 0, 255);
myGLCD.print("ON 2", 220 , 30);
myGLCD.print("ON 3", 220 , 85);
myGLCD.print("ON 1", 220 , 140);
//myGLCD.print("UART ON", 185 , 195);
myGLCD.print("V SET", 40 , 190);
myGLCD.print("CONFIG", 190 , 190);
}

void marcol(int x1, int y1, int x2, int y2){
    myGLCD.setColor(255, 0, 0);
    myGLCD.drawRect (x1, y1, x2, y2);
    while (myTouch.dataAvailable())
        myTouch.read();
    myGLCD.setColor(255, 255, 255);
    myGLCD.drawRect (x1, y1, x2, y2);
}
```

Mediante el código anterior podemos, con ciertas variables, dibujar nuestra área de trabajo en la pantalla, obteniendo como resultado el dibujo de la figura XXX.



**Figura 3.4:** Pantalla 1

Mediante esta configuración de dibujo partimos para el código de configuración del TOUCH para lo que llamamos la "pantalla 1".

```
void touch1(){
    myTouch.read();
    x=myTouch.getX();
    y=myTouch.getY();
    if((x>=200) && (x<=310))
    {
        if((y>=10) && (y<=60)){ //boton ON 2
            marco1(200,10,310,60);
        }
        if((y>=65) && (y<=115)){ //boton ON 3
            marco1(200,65,310,115);
        }
        if((y>=120) && (y<=170)){ //boton ON 1
            marco1(200,120,310,170);
        }
    }
    if((y>=175) && (y<=225))
```

### 3. METODOLOGÍA

---

```
{  
    if((x>=10) && (x<=155)){ //boton V SET  
        marco1(10,175,155,225);  
        pantalla =2;  
    }  
  
    if((x>=165) && (x<=310)){ //boton config  
        marco1(165,175,310,225);  
    }  
}  
}
```

Observamos que el despliegue de estas funciones solo están conformadas por elementos ifz el llamado a funciones descritas por nosotros se despliegan de la misma manera, resaltando esto debido a que se desarrollo un código lo mas eficientemente posible en cuestión de tiempos de ejecución.

Dividimos el dibujo de la "pantalla 2z las funciones para el touch de la pantalla dos en los siguientes codigos:

Funciones dibujo pantalla 2

```
void botones2(){  
    myGLCD.setBackgroundColor(0,0,255);  
    for (x=0; x<4; x++) //botones +  
    {  
        myGLCD.setColor(0, 0, 255);  
        myGLCD.fillRect (10+(x*60), 10, 60+(x*60), 60);  
        myGLCD.setColor(255, 255, 255);  
        myGLCD.drawRoundRect (10+(x*60), 10, 60+(x*60), 60);  
        myGLCD.print("+", 27+(x*60), 27);  
    }  
}
```

```
for (x=0; x<4; x++) //botones -
{
    myGLCD.setColor(0, 0, 255);
    myGLCD.fillRect (10+(x*60), 170, 60+(x*60), 220);
    myGLCD.setColor(255, 255, 255);
    myGLCD.drawRoundRect (10+(x*60), 170, 60+(x*60), 220);
    myGLCD.print("-", 27+(x*60), 190);
}

for (x=0; x<4; x++) //blanco
{
    myGLCD.setColor(255, 255, 255);
    myGLCD.fillRect (10+(x*60), 70, 60+(x*60), 160);
    myGLCD.setColor(255, 0, 0);
    myGLCD.drawRoundRect (10+(x*60), 70, 60+(x*60), 160);
    // myGLCD.print(p, 27+(x*60), 170);
}

myGLCD.setColor(0, 0, 255); /// boton set
myGLCD.fillRect(250,70,310,160);
myGLCD.setColor(255, 255, 255);
myGLCD.drawRoundRect(250,70,310,160);
myGLCD.print("set" , 255,105);
}
```

Podemos observar el resultado del dibujo en la figura XXX.



**Figura 3.5:** Pantalla 2

Funciones TOUCH pantalla 2:

```
void touch2(){
    myTouch.read();
    x=myTouch.getX();
    y=myTouch.getY();

    if((y>=10) && (y<=60)){ ///////////////botones +
        if((x>=10) && (x<=60)){ //boton + kilos
            marco1(10,10,60,60);

            myGLCD.setFont(SevenSegNumFont);
            suma(1,0,0,0,0,0);
        }

        if((x>=70) && (x<=120)){ //boton + centena
            marco1(70,10,120,60);
            suma(0,1,0,0,0,0);
        }
    }
}
```



```
}

if((x>=130) && (x<=180)){ //boton + decena
    marco1(130,10,180,60);
    suma(0,0,1,0,0,0);
}

if((x>=190) && (x<=240)){ //boton + unidad
    marco1(190,10,240,60);
    suma(0,0,0,1,0,0);
}
}

if((y>=170) && (y<=220)){ ////////////botones -

if((x>=10) && (x<=60)){ //boton + kilos
    marco1(10,170,60,220);
    suma(1,0,0,0,0,1);
}

if((x>=70) && (x<=120)){ //boton + centena
    marco1(70,170,120,220);
    suma(0,1,0,0,0,1);
}

if((x>=130) && (x<=180)){ //boton + decena
    marco1(130,170,180,220);
```

### 3. METODOLOGÍA

---

```
        suma(0,0,1,0,0,1);
    }

    if((x>=190) && (x<=240)){ //boton + unidad
        marco1(190,170,240,220);
        suma(0,0,0,1,0,1);
    }
}

if((x>=250) && (x<=310)){ // boton SET

    if((y>=70) && (y<=160)){
        marco1(250,70,310,160);
        pantalla =1;
        if(vout >=0 && vout <=1000){
            Serial.println(vout);
        }
    }
}
}
```

Una vez que definimos las funciones a utilizar para estas dos primeras pantallas proseguimos a las funciones de cálculos y procesamiento de datos. Para ello hemos creado una funcion capaz de configurar el voltaje de salida, manteniendo una comunicación UART hacia un micro-controlador.

```
void suma(int x1,int x2,int x3,int x4, int k, int w){
    myGLCD.setFont(SevenSegNumFont);
    myGLCD.setColor(0, 0, 0);
    myGLCD.setBackColor(255,255,255);
    int q;
    if(x1 == 1){//algoritmo kilos
```

```
    if(w==0 && p<9){
        vout=vout+1000;
        p=p+1;
        q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
        sprintf(dato,"%d",q);
    }
    if(w==1 && p>0){
        vout=vout-1000;
        p=p-1;
        q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
        sprintf(dato,"%d",q);

    }

    myGLCD.print(dato,20*x1+80*x2+140*x3+200*x4,90);
}

if(x2 == 1){//algoritmo centena
    if(w==0 && p1<9){
        vout=vout+100;
        p1=p1+1;
        q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
        sprintf(dato,"%d",q);
    }
    if(w==1 && p1>0){
        vout=vout-100;
        p1=p1-1;
        q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
        sprintf(dato,"%d",q);

    }
}
```

### 3. METODOLOGÍA

---

```
        myGLCD.print(dato,20*x1+80*x2+140*x3+200*x4,90);
    }
    if(x3 == 1){//algoritmo decenas
        if(w==0 && p2<9){
            vout=vout+10;
            p2=p2+1;
            q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
            sprintf(dato,"%d",q);
        }
        if(w==1 && p2>0){
            vout=vout-10;
            p2=p2-1;
            q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
            sprintf(dato,"%d",q);

        }
        myGLCD.print(dato,20*x1+80*x2+140*x3+200*x4,90);
        //Serial.println(vout);
    }
    if(x4 == 1){//algoritmo unidades
        if(w==0 && p3<9){
            vout=vout+1;
            p3=p3+1;
            q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
            sprintf(dato,"%d",q);
        }
        if(w==1 && p3>0){
            vout=vout-1;
            p3=p3-1;
```

```
        q=p*x1+p1*x2+p2*x3+p3*x4;
        sprintf(dato,"%d",q);

    }
    myGLCD.print(dato,20*x1+80*x2+140*x3+200*x4,90);
}

if(k==1){
    for(x=0 ; x<4 ; x++){
        sprintf(dato,"%d",p);
        myGLCD.print(dato,20,90);
        sprintf(dato,"%d",p1);
        myGLCD.print(dato,80,90);
        sprintf(dato,"%d",p2);
        myGLCD.print(dato,140,90);
        sprintf(dato,"%d",p3);
        myGLCD.print(dato,200,90);
    }
}
}
```

Una segunda funcion es la encargada de recibir los datos procedentes del segundo micro-controlador, encargado de leer los datos de sensores y preparar el funcionamiento del inversor.

```
void vinput(){

    str = Serial.readStringUntil('\n');
    for (int i = 0; i < dataLength ; i++)
    {
        int index = str.indexOf(separator);
```

### 3. METODOLOGÍA

---

```
        data[i] = str.substring(0, index).toInt();
        str = str.substring(index + 1);
    }

    for (int i = 0; i < sizeof(data) / sizeof(data[0]); i++)
    {
        Serial.print(data[i]);
        Serial.print('\t');
        Serial.println();

        myGLCD.setFont(BigFont);
        sprintf(vin, "%d", data[0]);
        sprintf(current, "%d", data[1]);
        myGLCD.print("    ", 10, 50);
        myGLCD.print("    ", 10, 70);
        myGLCD.setBackgroundColor(0,0,0);
        myGLCD.setColor(255,255,255);
        myGLCD.print(vin ,10,50);
        myGLCD.print(current ,10,70);
    }
```

Mediante las funciones anteriores podemos mantener una comunicacion INPUT y OUTPUT mediante UART, con el segundo micro-controlador, y mantener un senseo de las variables necesarias para el correcto funcionamiento de la fuente de alto voltaje. Ahora mostramos en cuerpo del programa principal, encargado del control de cada una de las funciones anteriores.

```
void loop(){

//pantalla 1
if(pantalla == 1){
    myGLCD.fillScr(VGA_BLACK);
```

```
    botones1();
    myGLCD.setFont(BigFont);
    char set[25];
    sprintf(set, "%d",vout);
    myGLCD.setBackgroundColor(0,0,0);
    myGLCD.print(set ,10,100);
    myGLCD.print("V set" ,100,100);
    myGLCD.print("V out" ,100,50);
    myGLCD.print("mA out" ,100,70);
    myGLCD.print(vin ,10,50);
    myGLCD.print(current ,10,70);
    while(true)
    {
        if(myTouch.dataAvailable())touch1();
        if(pantalla == 2 )break;

        if (Serial.available()>0){vinput();}
    }

//pantalla 2
if(pantalla == 2){
    myGLCD.fillScr(VGA_BLACK);

    botones2();

    suma(0,0,0,0,1,0);
    while(true)
```

### 3. METODOLOGÍA

---

```
{  
    if(myTouch.dataAvailable())touch2();  
    if(pantalla == 1)break;  
}  
  
}
```



## Análisis de Resultados

---

### 4.1. Resultados

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Etiam lobortis facilisis sem. Nullam nec mi et neque pharetra sollicitudin. Praesent imperdiet mi nec ante. Donec ullamcorper, felis non sodales commodo, lectus velit ultrices augue, a dignissim nibh lectus placerat pede. Vivamus nunc nunc, molestie ut, ultricies vel, semper in, velit. Ut porttitor. Praesent in sapien. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Duis fringilla tristique neque. Sed interdum libero ut metus. Pellentesque placerat. Nam rutrum augue a leo. Morbi sed elit sit amet ante lobortis sollicitudin. Praesent blandit blandit mauris. Praesent lectus tellus, aliquet aliquam, luctus a, egestas a, turpis. Mauris lacinia lorem sit amet ipsum. Nunc quis urna dictum turpis accumsan semper.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Etiam lobortis facilisis sem. Nullam nec mi et neque pharetra sollicitudin. Praesent imperdiet mi nec ante. Donec ullamcorper, felis non sodales commodo, lectus velit ultrices augue, a dignissim nibh lectus placerat pede. Vivamus nunc nunc, molestie ut, ultricies vel, semper in, velit. Ut porttitor. Praesent in sapien. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Duis fringilla tristique neque. Sed interdum libero ut metus. Pellentesque placerat. Nam rutrum augue a leo. Morbi sed elit sit amet ante lobortis sollicitudin. Praesent blandit blandit mauris. Praesent lectus tellus, aliquet aliquam, luctus a, egestas a, turpis. Mauris lacinia lorem sit amet ipsum. Nunc quis urna dictum turpis accumsan semper.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Etiam lobortis facilisis sem. Nullam nec mi et neque pharetra sollicitudin. Praesent imperdiet mi nec ante. Donec ullamcorper, felis non sodales commodo, lectus velit ultrices augue, a dignissim nibh lectus placerat pede. Vivamus nunc nunc, molestie ut, ultricies vel, semper in, velit. Ut porttitor. Praesent in sapien. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Duis fringilla tristique neque. Sed interdum libero ut metus. Pellentesque placerat. Nam rutrum augue a leo. Morbi sed elit sit amet ante lobortis sollicitudin. Praesent

#### 4. ANÁLISIS DE RESULTADOS

---

blandit blandit mauris. Praesent lectus tellus, aliquet aliquam, luctus a, egestas a, turpis. Mauris lacinia lorem sit amet ipsum. Nunc quis urna dictum turpis accumsan semper.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Etiam lobortis facilisis sem. Nullam nec mi et neque pharetra sollicitudin. Praesent imperdiet mi nec ante. Donec ullamcorper, felis non sodales commodo, lectus velit ultrices augue, a dignissim nibh lectus placerat pede. Vivamus nunc nunc, molestie ut, ultricies vel, semper in, velit. Ut porttitor. Praesent in sapien. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Duis fringilla tristique neque. Sed interdum libero ut metus. Pellentesque placerat. Nam rutrum augue a leo. Morbi sed elit sit amet ante lobortis sollicitudin. Praesent blandit blandit mauris. Praesent lectus tellus, aliquet aliquam, luctus a, egestas a, turpis. Mauris lacinia lorem sit amet ipsum. Nunc quis urna dictum turpis accumsan semper.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Etiam lobortis facilisis sem. Nullam nec mi et neque pharetra sollicitudin. Praesent imperdiet mi nec ante. Donec ullamcorper, felis non sodales commodo, lectus velit ultrices augue, a dignissim nibh lectus placerat pede. Vivamus nunc nunc, molestie ut, ultricies vel, semper in, velit. Ut porttitor. Praesent in sapien. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Duis fringilla tristique neque. Sed interdum libero ut metus. Pellentesque placerat. Nam rutrum augue a leo. Morbi sed elit sit amet ante lobortis sollicitudin. Praesent blandit blandit mauris. Praesent lectus tellus, aliquet aliquam, luctus a, egestas a, turpis. Mauris lacinia lorem sit amet ipsum. Nunc quis urna dictum turpis accumsan semper.

---

## Capítulo 5

# Conclusiones

---

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Etiam lobortis facilisis sem. Nullam nec mi et neque pharetra sollicitudin. Praesent imperdiet mi nec ante. Donec ullamcorper, felis non sodales commodo, lectus velit ultrices augue, a dignissim nibh lectus placerat pede. Vivamus nunc nunc, molestie ut, ultricies vel, semper in, velit. Ut porttitor. Praesent in sapien. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Duis fringilla tristique neque. Sed interdum libero ut metus. Pellentesque placerat. Nam rutrum augue a leo. Morbi sed elit sit amet ante lobortis sollicitudin. Praesent blandit blandit mauris. Praesent lectus tellus, aliquet aliquam, luctus a, egestas a, turpis. Mauris lacinia lorem sit amet ipsum. Nunc quis urna dictum turpis accumsan semper.



---

Apéndice A

## Código/Manuales/Publicaciones

---

### **A.1. Apéndice**

Apéndice